

求职意向: c++/python 程序开发, 计算机

闫潇乐

视觉, 前端, 数据分析



出生年月: 2001-06-13

电话: 18234600440

政治面貌: 共青团员

现居住: 福建省 厦门市

邮箱: meimeidemeng@outlook.com



教育背景

2019.9-2023.6

重庆交通大学 / 机电与车辆工程学院

电气工程及其自动化 / 本科

主修课程: C 语言程序设计, 单片机原理与应用, 高等数学, 自动控制原理。

2023.9-至今

厦门大学 / 航空航天学院

自动化 / 硕士

主修课程: 数字图像处理、机器学习、模式识别、神经网络设计、时间序列分析, 统计推断与统计学。



竞赛经历

• 荣获国家级奖励两项

2021 年中国机器人大赛 RoboCup 机器人世界杯中国赛

全国一等奖

作为团队核心成员, 主要负责硬件及 PCB 设计, 机器人视觉部分的代码编写及调试。通过 ROS 通信机制建立各模块之间的通信, 使机器人具备语音控制识别人脸与监测老人摔倒功能。

2022 年中国服务外包创新创业大赛

全国三等奖

作为团队核心成员, 主要负责利用 python 编写图像处理相关的代码, 利用 dlib 提取人脸关键点对驾驶员驾驶行为进行实时监测, 生成健康报表, 并利用 opencv+yolo 实现路面情况监测, 实现一套智能安全驾驶监测系统。

• 荣获校级奖励若干

重庆交通大学电子制作大赛二等奖, 三等奖, 大学生创新创业校级立项, 校级优秀毕业生, 校级机器人比赛三等奖, 互联网+创新创业比赛项目校级遴选。

CVPR NTIRE 2024 Image Super-Resolution(x4) -比赛进行中

项目内容: 使用 pytorch 框架搭建并改进了 HAT 及 HAT-GAN 超分辨率网络模型, 对 DIV2K 图像进行 4 倍放大超分。在 2024CVPR 比赛中暂时位列第 12 名。



科研项目经历

• 学术论文

《基于 ROS 系统的语音家庭服务机器人控制设计研究》

《基于 ROS 系统的助老安全机器人研究》

《基于激光 SLAM 的助老服务机器人建图导航技术研究》

《助老环境与安全服务机器人机械结构设计研究》

《Research on speech emotion recognition based on multi-level acoustic information fusion》-ccc 在投

• 软著

《基于计算机视觉技术的先进汽车驾驶监测及辅助系统》

自我评价

有较强的数学逻辑能力, 熟悉 python 以及 c++ 的语法, 可用 python 以及 c++ 独立编写大型项目, 了解 pytorch 等深度学习框架, 了解网页结构, 可利用爬虫快速进行数据分析并独立设计可视化 UI 界面。